EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER PUBLICATION DATE

01099912 18-04-89

APPLICATION DATE APPLICATION NUMBER 06-10-87 62250762

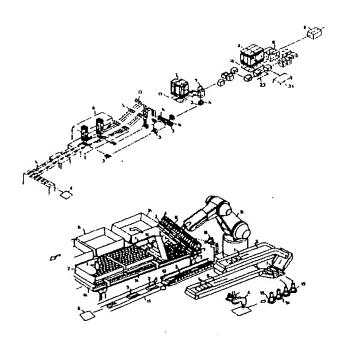
APPLICANT: LION CORP;

INVENTOR: NARUSE SEIJI;

INT.CL. B65B 21/04

TITLE AUTOMATIC PACKING AND FEEDING

METHOD FOR TUBE CONTAINER



ABSTRACT: PURPOSE: To prevent the quality deterioration of a tube commodity, by accommodating a number of trays each of which receives a plurality of empty tubes as a unit in a cardboard box, removing the empty tubes from the box together with the trays, packing the empty tubes with the contents, thereafter inserting and retaining the tube commodities in trays and packing the tube commodities together with the trays.

> CONSTITUTION: A number of trays 3 each of which receives a plurality of empty tubes 1 as a unit is accommodated in a cardboard box 2 which is capable of accommodating a large number of empty tubes 1 in one tier or not less than two tiers with dividing plates 2 interposed therebetween. The empty tubes 1 are removed form the cardboard box 2 together with the trays 3, the trays 3 and the empty tubes 1 are separated from each other and the empty tubes 1 are sent by a conveyor 5 and a carrying body 51 to a content packing machine 4 where the empty tubes 1 are packed with the contents and made to be a tube commodity 11. The separated trays 3 are carried to a commodity inserting position by a tray magazine 6 to receive the tube commodities 11. The tubes are packaged by cartons as inner box 7 and the cartons are packed by an outer box 8.

COPYRIGHT: (C)1989,JPO&Japio

⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 平1 - 99912

௵Int_Cl.¹

識別記号

庁内整理番号

@公開 平成1年(1989)4月18日

B 65 B 21/04

7609-3E

審査請求 未請求 発明の数 1 (全7頁)

図発明の名称 チューブ容器の自動包装供給方法

②特 願 昭62-250762

20出 願 昭62(1987)10月6日

千葉県船橋市八木が谷1-22-1

⑩発 明 者 成 瀬 清 治

千葉県君津郡袖ケ浦町久保田2848-239

⑪出 願 人 ライオン株式会社

東京都墨田区本所1丁目3番7号

70代 理 人 并理士 薬 師 稔 外2名

明 48 20

1. 発明の名称

チュープ容器の自動包装供給方法

2. 特許請求の範囲

田) 空チューを多数収容できる過配に揮列してできる過配に揮列しているのででする。 このできる過過である。 このできる過過である。 ない できる過過では、 とのでは、 といいが、 こいが、 といいが、 といいが、

の自動包装供給方法。

(2) 前記空チューブが、キャップ側からトレイに 嵌合植立したものであって、複数単位ごとにチャ ッキング機能を持つチューブピッカーハンドでト レイから空チューブを取り外してチューブ供給コ ンベヤを介して空チューブ供給機に導入されるも のである特許請求の範囲第1項記載の方法。

(3) 前記トレイが、空チューブを保持したままコンペヤに厳送されるものであって、空チューブの 却脱時にトレイを係吸自在にホールドされたのち、 トレイマガジンに結送され製品挿入位置に導出されて使用されるものである特許請求の範囲第1項 又は第2項記載の方法。

発明の詳細な説明
 (産業上の利用分野)

特開平1-99912 (2)

本発明は、偏みがき、化粧品、医原品、食品その他の拡稠剤などを収容して用いられる押出しチュープ容器の自動包装供給方法に関するものである。

(従来の技術)

一般にこの種の押出しチューブを用いる製品では、空チューブを多数収容できる過酸から取り出し、整列して内容物充填機へ供給し、この空チューブに中味の内容物を充填したのち密封した内容物封入済チューブの製品を所定数毎に個別にまとめて内装函のカートンケースで包装してこれを外装函に銀積梱包して出荷されている。

(発明が解決しようとする問題点)

従来このチェープ製品の包装では、空チェープを発者に製造させて通函に入れて納入させ、チェープ中に中味を充領するなどチューブ生産と内容物生産とを一貫生産することが少なく、製造されたチューブをバラ入れで入れられた通函で工場内に嵌入されるため通函に多数収容されたチューブ同志が摂れたり、汚れたり、押しつぶされたりし

てチューブの外観損傷ばかりでなく内容物充版に 支陸となって不良品となることが多く、中任切な どで仕切って収容しても通動から人手でホッパー にあけて包装工程に供給しているため内容物充版 優に供給する際にチューブの受液しがスムーズに 行われず、前記支限が発生するほか歩智悪化の原 因となるし、通動からあけられた多数のチューブ の整列や振り分けが面倒で填煙な作業が伴い人手 を要するので無人化にむけて改善できず、自動包 装ラインとして機能が意味のないものとなるほか、 生産性をもあげることができないなど問題があっ

本発明では、これら従来の諸欠点を適確に排除 しようとするもので、空チューブの取扱いをトレイを活用して安全にすると共に、チューブ品質劣化がなく内容物充填作業への移行処理に人手を要することなくロボット化した自動包装多の取扱いや販売ルートでの扱いをも安全で良好に行い省力化され得るチューブ容器の自動包装力法を提供す

ることを目的としたものである。

(問題点を解決するための手段)

本発明は、空チューブを多数収容できる通函に 挿人保管された空チューブを通函から取り出し、 整列して内容物充填機へ供給し、この空チューブ に中味の内容物を充塡したのち密封した内容物封 入済チューブの製品を所定数毎に個別にまとめて 内装函のカートンケースで包装してこれを外装凾 に集積捆包するチェーブ容器の自動供給方法にお いて、前記通承にトレイをもって複数の空チュー プを一単位として保持して多数単位収容し、該ト レイごと空チューブを通函から適宜数取り出し、 前記トレイと空チューブとを分離したのち、空チ ユーブは内容物充塡機にまたトレイは前記内容物 封入済の製品の挿入位置に搬送して、該トレイ別 にチューブ製品を挿入雑持したのちトレイごとカ ートンケースに梱包することを特徴とするチェー ブ容器の自動包装供給方法である。

(作 用)

このチューブ容器自動包装供給方法では、通函

2に空チューブ 1 がトレイ 3 に直立装填されてい る状態で多数収納されていて、殷送され開査して ロボットハンドまで来ると、ピッカーハンド9で 空チューブ 1 を複数単位でトレイ3ごと通凾2か ら取り出しトレイ機送用のコンベヤ11に移し変 えてトレイ3を外して分離したのち、空チューブ 1を整列状態でコンベヤ5上に供給する。前配空 チューブしから離れたトレイ3はコンベヤーして トレイマガジン6に送られ、かつ空チュープ1は 所定検査工程を経て優送体5,でホルグー15を 介して内容物の充塡機4に向い内容物充塡後シー ・ルしてチューブ製品1.としたのちに、チュープ 製品装塡位置に供給されてから前記トレイマガジ ン 6 から取り出され待機中の前記トレイ 3 にピッ カー13でスタンド状に装取して所定向きに変え て内装凾供給ステーションで内装凾1中にトレイ 3 ごと包装され、さらに包装済内装函を集積して 外装函 8 に梱包されて出荷されるのでトレイは無 駄なく用いられ、空チューブ1及びチューブ製品 1. は安全に保護されて取扱われ内容物充填作業

に伴う受護しや整列処理などをも簡素化でき、設備の自動機械化、省力化が容易で包装作業能率も 署しく良好に行うことが可能となる。

(実施例)

٠,

本発明の実施例を第1~7図例について説明す ると、空チューブ1を一段又は中板2,を介在さ せて二段以上に多数収容できる通函2にトレイ3 をもって複数、例えば数本の空チューブーを保持 して一単位とし、これを多数単位収容し、トレイ 3 ごと空チューブ 1 を通函 2 から適宜数取り出し、 前記トレイ3と空チューブ1とを分離したのち、 空チューブ!は内容物充ឃ殺4ヘコンベヤ5、及 び搬送体5」で供給し、この空チュープ1に中味 の内容物を充塡したのち密封した内容物封入済チ ューブの製品1,とし、また分離された前記トレ イ3は前記内容物封入済の製品の挿入位置にトレ イマガジン6を介して厳送して、該トレイ3別に チュープ製品1、を所定数装入維持したのち、ま とめて内装函でのカートンケースで包装してこれ を段ポールからなる外装凾 8 に集積梱包できるよ

うにしてある。

この場合、前記空チューブ 1 としては、キャップ側からトレイ 3 に 例えば 6 本を嵌合値立して装 域して一単位としたものであって、複数単位ごとにチャッキング機能を持つチューブピッカーハンド 9 で人手を関することなくハンドリングし、トレイ 3 から空チューブ 1 を取り外して分離し、チューブ供給コンベヤ 5 を介して空チューブ 供給 2 1 0 に導入されてから内容物の充塡工程に供給される。

また、トレイ 3 としては、空チューブ 1 及びチューブ製品 1 。のキャップ部分を联合保持できる凹部 3 1 を複数配列したプラスチックなど弾性ある皿状の受台、即ちコンテナに形成したものを用い、前記凹部 3 1 は若干テーパー状の穴に形成し、キャップを直立保持しやすくしてあり、必要に応じ穴内周面に凹溝 3 2 を付設し、凹部 3 1 中の空気出入りを容易にして凹部 3 1 ヘチューブを挿脱しやすくすると同時にグリップ機能を適確にするのがよく、さらに内容育 7 に新様できる外面壁を

持ち定置性を良好にしてある。

そして、また前記コンベヤ11は空チューブ1を取り除いたトレイ3をトレイマガジン6へ機送されるものであって、空チューブ1の難脱時にトレイ3をバキュームまたはチャック機構12でホールドされたのち分離し、トレイマガジン6に給送され盟品挿入位置に専出されて再使用されるものであって、この製品挿入位置では、前記内容物封入済のチューブ製品1。が、張り分け整列され、真空吸着用のピッカー13で一列毎に前記トレイ3に破掉支持して装塡され、整形されたカートンケース7に詰め込まれて包装されるものである。

ロボットハンドによる空チューブ1の通函2からの取り出しはカメラなどのセンサー16によりチューフ位置を検出してロボット9,に位置補正の信号を与えてピッカーハンド9により空チューブ1を複数単位で一ぺんにトレイ機送用のコンペヤ11に移し変えてトレイ3を外し分離したのち、空チューブ1を整列状態でコンペヤ5上に離せば空チューブ1の先頃機4へ向うホルダー並びにト

レイ3のトレイマガジン6への供給サイクルとしては便利である。

なお、空通函 2 、は ブッシャでコンベヤに 送り 込んで回収部に 魔送すれば よい。 内装函供給 は、 ステーション 1 7 から取り出しフラップ 開けでトレイ 3 に装塡されている チューブ 製品 1 , 群に内 装函 7 をかぶせトレイ 3 ごと包装するもので、 移 動自在のロボット 1 9 で処理でき、外装函 8 への ステーション 1 8 の位置に レール上を移動して 掴 包処理する多機能ロボットを用いるのもよい。

なおピッカーハンド9としては、空チェーブ l に蝶合されているキャップをグリップする機構 成いは空チューブ l 中の筒内に医挿させるチャッキング機構又はこれらを組合せて保持並びに受渡しを容易にする機械的なハンドリングが可能なロボットハンドを用いるのがよく、チューブ製品 l 」の保持にはバキューム利用のピッカーを用いるのが便利である。

特閒平1-99912 (4)

ッカ、23はウェイトチェッカ、24はデバイダー、25はチェープトレーケーサ、26は走行車でチューブ温函、内装函、外装函保管場所から各物品を搬送する。27は内装函ケーサー、28は快量吸、34は不良品排出装置、35はケースリフター、36は重直コンベヤ、37は移動台車、38はレール、39はウレタンラバーを猥装したチャッキング部でピッカーハンド9に多数並設されている。40は間間爪片 41を有する空チューブ股抜機構でシリングなどで往復動し、チェーブに対向配偏されている。

(発明の効果)

本発明は、通函にトレイをもって複数の空チューブを一堆位として保持して多数単位収容し、抜トレイごと空チューブを通函から適宜数取り出し、前記トレイと空チューブとを分難したのち、空チューブは内容物充填覆にまたトレイは前記内容物封入済の製品の挿入位置に按送して、抜トレイ別にチューブ製品を挿入戦持したのちトレイごとカ

ートンケースに梱包することにより、空チューブ 及びチュープ製品は安全に保設されて取扱われ内 容物充塡作業に伴う受渡しや整列処理などをも簡 素化でき、設備の自動機械化、省力化が容易で包 装作業能率も著しく良好に行え、かつ空チューブ の取扱いをトレイを活用して安全にすると共に、 チュープ品質劣化がなく内容物充填作業への移行 処理に人手を要することなくロボット化した自動 包装ラインとすることが容易であるほか、内装商 包装後の取扱いや販売ルートでの扱いをも安全で 良好に行い省力化され得るし、しかも空チューブ 並びにチュープ製品の保管上、並びに包装工程上 にも品質劣化なく省力化された自動包装ができ、 トレイを無駄なく活用できチュープ製品の店頭販 売のスクンドとしても使用できるなど低コストで 購入チューブから販売チューブの生産ラインを著 しく向上できるなどの効果がある。

4. 図面の簡単な説明

図面は本発明方法の実施例に用いがる装置を示し、第1図は一部の斜面図、第2図は通函の一部

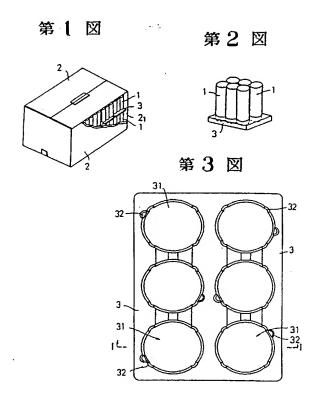
を切欠して内部を示す斜視図、第3図はトレイの平面図、第4図は第3図11線の縦断面図、第5図は作用状態を示す一部の斜視図、第6図は色装ラインを示す側面図、第7図及び第8図はその一部の作用状態の説明斜視図、第9図は内外配包装部の斜面図、第10図はホルダー部の詳細説明図、第11図はトレイ像送用コンベヤの説明正面図である。

 特 許 出 願 人
 ライオン株式会社

 代理人弁理士
 薬
 師
 稔

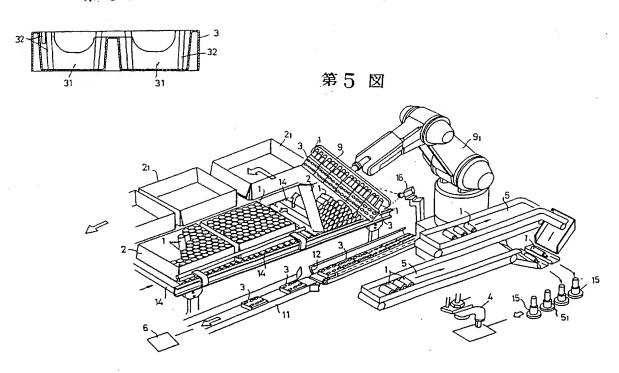
 代理人弁理士
 依 田 孝 次 郎

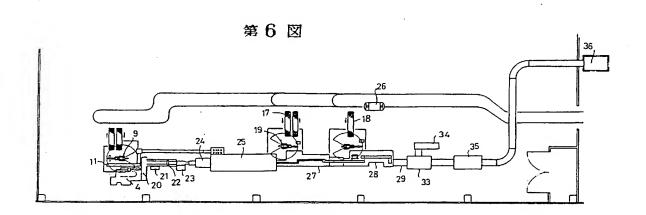
 代理人弁理士
 高 木 正 行



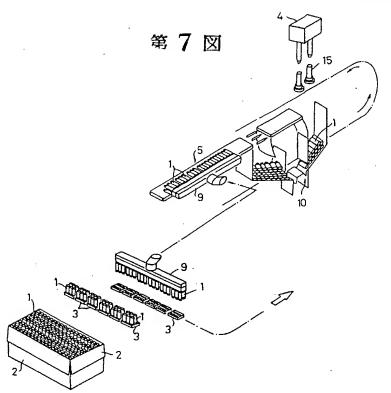
特開平1-99912 (5)

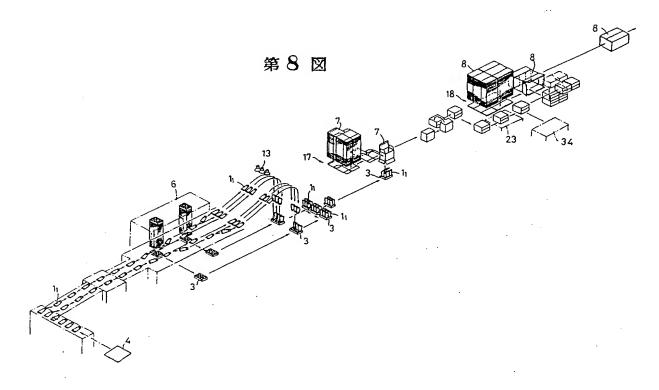
第 4 図





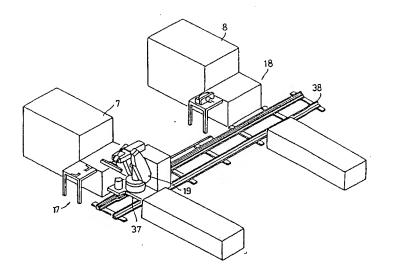
特別平1-99912(6)



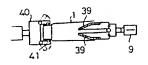


特開平1-99912 (7)

第9図



第10図



第11図

